

PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI ROBOT PENARI

Sopian Soim, S.T.,M.T.¹⁾, Ir. Ibnu Ziad, M.T.²⁾

1) Teknik Telekomunikasi, Politeknik Negeri Sriwijaya, Palembang
email: sopian_soim2005@yahoo.com

2) Teknik Telekomunikasi, Politeknik Negeri Sriwijaya, Palembang
email: ibnu_ziad@rocketmail.com

RINGKASAN - Perkembangan robot saat ini sangat pesat dalam industri namun dalam dunia pendidikan, robot banyak diadakan perlombaan (kompetisi) robot dari tingkat regional, nasional bahkan dunia. Robot penari dalam suatu perlombaan tingkat regional, nasional bahkan dunia banyak sekali menggunakan kit robot dengan ini merupakan suatu masalah sehingga pada makalah ini kami membahas “Perancangan dan Implementasi Robot Penari”. Pada makalah ini akan dibahas mengenai robot humanoid yang dapat di program sebagai robot yang dapat mengikuti pergerakan dari suatu irama musik tradisional. Prinsip kerja dari robot ini adalah robot menggerak 18 motor servo untuk bernavigasi (berjalan) dan lengan robot yang dapat mengikuti pergerakan dari suatu irama musik. Hasil dari penelitian ini menjadi suatu robot yang dapat bekerja menerima informasi musik yang selanjutnya di ubah menjadi suatu pergerakan tarian,

Kata kunci : Robot Humanoid, Motor Servo